(19) 日本国特許庁(JP)　(12) 公開特許公報(A)　(11) 特許出願公開番号
特開2012-81554
(P2012-81554A)
(43) 公開日 平成24年4月26日(2012.4.26)

(51) Int.Cl.		F I	テーマコード（参考）
B25J 19/02	*(2006.01)*	B25J 19/02	3C007 3C707

審査請求 未請求 請求項の数 12 ＯＬ （全 24 頁）

(21) 出願番号 特願2010-229761 (P2010-229761)
(22) 出願日 平成22年10月12日 (2010.10.12)

(71) 出願人 504157024
国立大学法人東北大学
宮城県仙台市青葉区片平二丁目１番１号
(71) 出願人 000003609
株式会社豊田中央研究所
愛知県長久手市横道４１番地の１
(71) 出願人 000003207
トヨタ自動車株式会社
愛知県豊田市トヨタ町１番地
(74) 代理人 100103894
弁理士 家入 健
(72) 発明者 室山 真徳
宮城県仙台市青葉区片平二丁目１番１号
国立大学法人東北大学内

最終頁に続く

(54)【発明の名称】触覚センサシステム

(57)【要約】
【課題】触覚センサの配置密度が部位毎に異なるロボットに、触覚センサからの出力信号を情報統合装置へ中継する中継装置を配置するに際し、中継装置の好適な配置態様を提供する。
【解決手段】ヒューマノイドロボット１の触覚センサシステム１００は、ヒューマノイドロボット１のロボット本体２の表面に配置された複数のセンサノード２００と、複数のセンサノード２００から出力された出力信号を中継する中継部４０１を有するリレーノード１２０と、リレーノード１２０の中継部４０１によって中継された出力信号を受信して処理するホストノード１４０と、を備える。複数のセンサノード２００をヒューマノイドロボット１のロボット本体２の部位に応じて少なくとも２つ以上の区分に区分し、各区分毎に、リレーノード１２０を配置した。
【選択図】図１

